YK800XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 800mm　● 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK800XGS – [ロボット本体] – [取付け方法※1] – [Z軸ストローク] – [ツールフランジ] – [ケーブル長] – RCX340-4 – [安全規格] – [オプションA (OP.A)] – [オプションB (OP.B)] – [オプションC (OP.C)] – [オプションD (OP.D)] – [オプションE (OP.E)] – [アブソバッテリ]

取付け方法※1	Z軸ストローク	ツールフランジ	ケーブル長
W：壁取付け（外観図通り）	200：200mm	無記入：なし	3L：3.5m
U：壁取付けインバース（天地逆）	400：400mm	F：あり	5L：5m
			10L：10m

RCX340-4：適用コントローラ / 制御軸数

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.502

RCX240 – [CE対応] – R3（回生装置） – [拡張I/O] – [ネットワークオプション] – [iVYシステム] – [グリッパ] – BB（バッテリ）

RCX240：適用コントローラ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.489

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		400	400	200	400	—
	回転範囲(°)		±130	±145	—		±360
モータ出力 AC (W)			750	400	400		200
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結				
		減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm) (R：°)			±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec) (R：°/sec)			9.2		2.3	1.7	920（壁取付け） 480（インバース）
最大可搬質量(kg)			20（標準仕様）、19（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2 (sec)			0.48				
R軸許容慣性モーメント※3 (kgm²)			1.0				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)			Z軸200mm：52　Z軸400mm：54				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/